JA 0315422 DEC 1988

48612

(54) AUTOMATIC LOADER

(11) 63-315422 (A) (43) 23.12.1988 (19) JP

(21) Appl. No. 62-152700 (22) 19.6.1987 (71) ISHIKAWAJIMA HARIMA HEAVY IND CO LTD

(72) KIYOSHI UNEME(1)

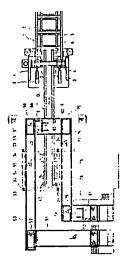
(51) Int. Cl. B65H1/08

414-795.3

PURPOSE: To make loading operation into automation by positioning a work to be fed out of a press, and making it so as to be conveyed to a loading position in lifting and lowering procedures, in case of the above captioned loader

to be used together with the transfer press.

CONSTITUTION: When the work 6 formed by a transfer press 1 is fed in a D direction intermittently and reached to an X1 or X2 position, in all directions is carried out by a positioner (unillustrated herein). Next, a work loader body 40 operates to pick up the work 6, and hands the work slinging fixture at the upper part, thus the work is hung down. When positioning, lifting and lowering are repeated and the slinging of the specified number is over, turthermore it is lifted up to the specified position, the loader body 40 is moved to a stand-by container position by chain conveyors 54, 55, 75 and 76, and it is loaded onto a container. With this constitution, loading operation is automated.



# This Page Blank (uspto)

⑩ 日本国特許庁(JP)

⑩特許出願公開

⑫公開特許公報(A)

昭63-315422

@Int.Cl.4

識別記号

庁内整理番号

母公開 昭和63年(1988)12月23日

B 65 H 1/08

7716-3F

審査請求 未請求 発明の数 2 (全11頁)

**9**発明の名称 自動積込み装置

②特 関 昭62-152700

②出 顋 昭62(1987)6月19日

**3** 祭 明 者 采 女

......

齊 神奈川県横浜市磯子区新中原町1番地 石川島播磨重工業

砂発明者 寺本 直樹

株式会社機浜第二工場内 神奈川県機浜市磯子区新中原町1番地 石川島福磨<u>重工業</u>

株式会社横浜第二工場内

①出 願 人 石川島播磨重工業株式

東京都千代田区大手町2丁目2番1号

会社

30代 理 人 弁理士 山田 恒光 外1名

#### 1. 発明の名称

自動数込み装置

#### 2. 特許請求の範囲

- 2) トランスファープレスから送出されたワークを開歌的に送る間歇送り装置と、狭間歇送り装置により送られて来たワークの位置決め

を行うワーク位置決め装置と、譲ワーク位置 次め装置により位置決めされたワークを前紀 関欧送り装置上方へ上昇させるピックアップ 装置と、譲ピックアップ装置により上昇させ られたワークを吊下げ搬送するワークローダ と、コンテナを撤送すると共に前記ワークロ ーダにより散送されて来たワークを積込むス テーション部を貸えたコンテナ搬送装置と、 譲コンテナ搬送装置の中途部に設けられ空の コンテナ側部閉口が上方へ向くようコンテナ を整直面に沿い90度回転させるターンオーバ 一袋置と、滾ターンオーパー袋置により向き を変えられたコンテナにワークを積込んだ後 コンテナの向きを元の状態に及すターンオー パー袋筐を設けたことを特徴とする自動な込 み袋鼠。

#### 3.発明の詳細な説明

【痙糞上の利用分野】

.

本免明は、トランスファープレスで形成され たワークをトランスファープレスから取出しコ

# 特開昭63-315422(2)

ンテナに積込む作業を人手を掛けずに自動的に 行い得るようにした自動積込み装置に関するも のである。

#### [従来の技術]

従来、トランスファープレスで成形されたワークは、例えば、トランスファープレス下流間に設置したチェーンコンペア等の設送装置に移 就され、設送装置によって所定位置まで設送され、しかる後、作衆員によって設送装置からお ろされ、コンテナに積込まれていた。

## [発明が解決しようとする問題点]

ところが、上述のように作録員による手作録でワークを設送装置からおろし、コンテナに報込むのは、トランスファープレスの生産能力が低く且つ成形されるワークの大きさが小さ録 登が低い場合でも、装订可助部近傍での作録であるため作録に危険性が高く、又複数の作録 長を要するため省人化を行うことができず、更に、近年のようにトランスファープレスが高能率、高速化し、2.5~4sec. に1回の倒合で形成さ

アップ装団により上昇させられたワークを記すすると共に前記ワークローダにより設送されて来たワークを扱いないでは、カローがにより設送されて来たワークを扱いない。 第1の発明にないのでは、第1の発明に加えて、カロンテナ段が出口の中途のののでは、カロンテナないのでは、カロンテナの向きを変えられたにフークを観込んだ後コンテナの向きを変えられたないのは、ロークを観込んだ後コンテナの向きをでいて、「大切には、ロークを観込んだ後コンテナの向きをでいる。

第1の発明では、トランスファーブレスで成形されたワークは間歇送り装置により頭次送られ、ワーク位置決め装置により左右前後の位置決めが行われ、ワークピックアップ装置により上昇させられてワークローダに吊下げられ、ワークローダにより設送されて設送装置により設送され報込みステーションで待級しているコン

れたワークがトランスファープレスから送出され、しかも大きさも大きいもので幅1500m×長さ2000~2500m程度、重量も20~30kg程度にもなると、作衆員による手作衆では、ワークを設送装置からおろしてコンテナに殺込む等の処理を行うことは困難であり、作殺の危険性はますます大きくなる。

本発明は、上述の実物に図み、トランスファープレスで成形したワークを取出しコンテナに 放込む作品を作品員の手作線に頷らず、自動的 に行い得るようにすることを目的としてなした ものである。

## [問題点を解決するための手段]

本発明のうち第1の発明は、トランスファーブレスから送出されたワークを間歇的に送る間 歌送り装置と、旗間歌送り装置により送られて 来たワークの位配決めを行うワーク位置決め装置と、旗ワーク位配決め装置により位置決めされたワークを前記間改送り装置上方へ上昇させるワークピックアップ装置と、旗ワークピック

テナにワークが報込まれる。又第2の発明では、 ワークを竪額みする必要のある場合は、個部開 口が上部へ来るようコンテナは90度向きを変え られ、ワークの額込みが行われ、額込み後コン テナは当初の向きに戻される。

## [実 乾 例]

以下、本発明の実施例を添付図面を参照しつ つ説明する。

第1図~第8図は本発明の一実施例である。

第1図に示す従来公知のトランスファープレス1 は図示してない駆動装置によりワーク撥送方向と平行な方向へ往復動し得るようにしたアーム2を侵え、アーム2 の上端にはロッド3 を介してトロリー送り装置4 が連結され、トロリー送り装置4 にはフィードバー5 が連結されている。又フィードバー5 は掴み、上昇、送り、下降、解放、戻りの各動作を類次繰返して行い、成形されたワーク8 を間歇的に下流側へ送出し得るようになっている。

トランスファープレス」の下流側には、トラ

#### 特開昭63-315422(3)

ンスファーブレス1 から送出されたワーク 8 を 就置して間歇的に搬送するインデックスコンベア 7 1 が配置されている。インデックスコンベア 7 は先後婚郎のブーリーに巻掛けられてワーク 機送方向 D 1 と平行な方向へ延びる左右一対の 無端状のベルト 8 を解え、駆動装置により駆動し得るようになっている。又ベルト 8 の搬送面の下面には、ワーク 8 を吸引、支持するマグネット 23 (第 2 図、第 4 図参照) が配設されている。

インデックスコンペア7の下流増倒X1、 X2位置(第1図参照)には、夫々第2図に示すようなワーク位置決め装置 9.10が配設されている。すなわち、インデックスコンペア7の左右両外側部に立設したフレーム11上には、始線が第1図のワーク機送方向 D1に対して直交する方向へ延びる液体圧シリンダ12が水平に配設され、放液体圧シリンダ12のピストンロッド13には、ワーク8の両側増都を描えるパッド14がサポート部材15を介して取付けられている。流 体圧シリンダ12の両側には、液体圧シリンダ12 と平行に案内質が設置され、案内質に対して提 動し得るようにした案内棒は前紀サポート部材 15に連結され、液体圧シリンダ12を作動させた とき、パッド14がスムーズに移動し得るように なっている。

左右のフレーム11間に取付けたフレーム16には竪形の液体圧シリンダ17が配設され、接液体圧シリンダ17のピストンロッド18上端には、ワーク8の前後方向端部を揃えるパッド19がサポート部村20を介して取付けられている。パッド19の上端は、第3図に示すように、位置決めされるワーク8に対して外側へ開いた形状となっている。

液体圧シリンダ17の両側には、液体圧シリンダ17と平行に案内筒21が配改され、案内筒21に対して摺動し得るようにした案内棒22上端は前記サポート部材20に適結され、液体圧シリンダ17を作動させたとき、パッド19がスムーズに昇降し得るようになっている。

ワーク位置決め装置 9.10の近例には、第4図に示すようにワーク位置決め装置 9.10で位置決めまれたワークを を後述のワークローダ 88まで上昇させるワークピックアップ装置 24が配改されている。すなわち、インデックスコンペペッグ 25 が配改され、流体圧シリング 25のピストンロッド 28上端には平行四辺形リンク状のリンク部材 27.28.29.30 が取付けられている。各リンのおり 27.28.29.30 の連結点は回動自在となるようピン名を支持し得るよう搬送ライン中心側へ向けて突出している。

リンク部材 27に後端部を枢着した液体圧シリング 31のピストンロッド 32先端は竪向きのリンク部材 28に連結され、ピストンロッド 32を後退させることによりリンク部材 28.29 が限過ライン外側へ回動してリンク部材 30先端が、ワーク8 の下面から離れ、リンク部材 27~30の下降時に、リンク部材 30先頃が、インデックスコンベ

77 により第1図のX: 若しくはX: 位置に送られて来た次のワーク8 と干渉しないようになっている。ワークピックアップ装置24のリンク部析27~30を上昇させる手段としては、本例のような液体圧シリンダ25にかえて、ラック・ピニオン方式としても良い。

インデックスコンペア1のワーク進行方向 D I 下波部上方には、第1 図及び第5 図に示すよう にインデックスコンペア1 を跨ぎ、インデック スコンペア1のワーク搬送方向 D I に対し直交 する方向へ張出したフレーム88が配設されてい る。譲フレーム88は、基礎上から立設した支柱 84により支持されている。

フレーム88上には、ワーク搬送方向D1に対し直交する方向へ延びる水平な2本1組のレール35が2組配設され、各レール85上にはワークローダ38が車輪37を介して搭載されている。ワークローダ38は2基あり、そのうちの1基は第1図のX1位置上方に、又他の1基は第1図のX2位置上方に、失々配設されている。

# 特開昭63-315422(4)

第5図に示すように、各ワークローダ38のローダ本体40には駆励装置38が配設され、駆励装置38が配設され、駆励装置38により駆励し得るようにしたピニオン39は、レール35と平行にフレーム33に致設したラックと係合し、ピニオン39を回伝させることにより、ワークローダ36がレール35上を走行し得るようになっている。

ローダ本体40には、昇降可能なマスト41が配設され、ローダ本体40に配設した駆励装置により駆励されるピニオン42は前記マスト41に設けたラックと喧合し、ピニオン42の回転によりマスト41が昇降し得るようになっている。

マスト41の下崎には駆励装置43により旋回し得るようにした旋回フレーム44が取付けられ旋回のフレーム44には、第2因及び第4因に示すように、ワーク吊下げ会具45及びワーク森内会具48が固むされている。

ワーク吊下げ金具45には、上下方向へ所要の 問隔で、回路自在な複数のファク47が取付けら れており、抜ファク47は夫々流体圧シリンダ48

向へコンテナ82を送り得るようになっている。 又チェーンコンペア58の下液倒には、チェーンコンペア54.55.58がインデックスコンペア1 と 平行にワークローダ38の走行するフレーム38の下を通り、インデックスコンペア1 の上流倒に向けて頃次配設されている。又チェーンコンペア54.55 はワーク8 を報込むためのステーションを兼ねている。

チェーンコンペア 58の下流増には第6 図に倒面形状の示されたリフタ 57上にはコンテナ 82をワーク 設送方向 D 1 に対し直交する D 4 方向へ送るためのチェーンコンペア 58が配設されている。リフタ 57 は、液体圧シリング 59により伸縮するリンク 部材 60により昇降し得るようになっている。

ー似がリフタ57と近接しインデックスコンペア?を跨ぐよう配役されたフレーム61上には、コンテナ82をD。方向ヘインデックスコンペア?上を協切って設送するチェーンコンペア62が 記役されている。又フレーム61上には、チェー

により回動し得るようになっている。 譲ファク 47は重ね額みできないワーク& を1枚ずつ保持 するためのものである。

ワーク吊下げ金具45の下端には、液体圧シリンダ49により左右へ水平移動し得るようにしたファク50が取付けられている。 抜ファク50は重ね殺みできるワーク8 を複数枚額重ねて保持するためのものである。

インデックスコンペア『の先始部から所要距離だれた位因には、第1図に示すように、コンテナ82をワーク設送方向D』に対して直交するD』方向へ設送するためのチェーンコンペア51が配設され、チェーンコンペア52が配設され、チェーンコンペア52で配数され、チェーンコンペア51によりチェーンコンペア52へ送込まれたコンテナ82をチェーンコンペア53へ設し得るようになっている。

チェーンコンペア58のコンテナ段送面はチェ ーンコンペア51のコンテナ段送面よりも多少低 く、且つワーク段送方向D1 とは反対のD1 方

ンコンペア58上のコンテナ82をクランプし、垂 直面に沿い90度向きを変えるターンオーバー装 置68が配設されている。

ターンオーバー装置88の詳細は第6 図及び第8 図に示されている。すなわち、両婚を回転し得在に支持され液体圧シリンダ88により回転し得るようにした水平的64の中途部には、2 枚のアーム85が固着され、アーム65の先始には、液体圧シリンダ67により開閉し、コンテナ82に係合し得るようにしたクランブ金具68が設けられ、アーム65の基婚部には、液体圧シリンダイにより昇降し前記クランブ金具68が設けられている。クランブ金具69は液体圧シリンダ88により作動するようになっている。

フレーム61のリフタ57配設例とは反対側の側部には、リフタ70が配設されている。リフタ70 上には、D。方向へ送られて来たコンテナ82を受取りリフタ70上に取込むためのチェーンコンペア71が配設されている。リフタ70は液体圧シ

## 特開昭63-315422 (5)

リンダ72により仲縮するリンク部材78により昇降し得るようになっている。

i

أنياه معاوم جهاد جهال ماروان

フレーム81のリフタ10側側部には、リフタ10からコンテナ82を受取ってワーク機送方向 D 1 と同一の D 5 方向へ送り得るようにしたチェーンコンペア14が配設されている。チェーンコンペア15.16.17がインデックスコンペア1 と平行に、ワークローダ38の走行するフレーム33の下を通り、インデックスコンペア1 の下波側に向けて順次配設されている。又チェーンコンペア15.78 はワーク8 を積込むためのステーションを兼ねている。

チェーンコンペア17の下波増部には、リフタ78が配設されている。 該リフタ78には、チェーンコンペア77からコンテナ82を受取り、コンテナ82を前記方向 D かとは反対の D 6 方向へ送出すチェーンコンペア79が設けられている。リフタ78は液体圧シリンダにより仲縮するリンク部
材により昇降し得るようになっている。

送られる。又1ピッチ分の移動後インデックス コンペア1 は停止し、トランスファープレス! のフィードバー5 により次のワーク6 がインデックスコンペア1 上に送出される。

ワーク8 がインデックスコンペア7 上を順次 D1 方向へ送られて X1 成いは X2 位置に到達すると、第2 図に示すワーク位置決め装置 9 の液体圧シリンダ12が作動してパッド14によりワーク8 の左右の位置決めが行われ、ワーク位置決め装置10の液体圧シリンダ17が作動してパッド19が上昇し、パッド19によりワーク8 の前後方向の位置決めが行われる。ワーク6 が位置決めされると、パッド14は開き、パッド19は下降する。

一方、X1 或いはX2 位置上方に予め停止しているワークローダ 88では、ピニオン 42が駆動されてマスト 41が、ワーク6 上方所定位置まで下降している。斯かる状態で、ワークピックアップ装置 24の流体圧シリンダ 31を作動させリンク機構 27~30を第 4 図に示す本勢のまま、上記

チェーンコンペア17の側部には、リフタ19からコンテナ82を受取り、Ds 方向へ送るためのチェーンコンペア80が設けられ、チェーンコンペア80の中途部には、ターンオーバー袋置88と同じ構造のターンオーバー袋置81が設けられ、コンテナ82の向きを90度変えて元の状態に戻し得るようになっている。なお、各チェーンコンペアは夫々単独で駆動し得るようになっている。

次に、本発明の作動について説明する。

トランスファープレス1のアーム2のワーク 搬送方向 D 1方向と平行な方向への往復動によ りトロリー送り装置4がアーム2と同一方向へ 移動し、これによってフィードバー5が掴み、 上昇、送り、下降、解放、戻りの工程を繰返し 行い、成形されたワーク8は間歇的にインデッ クスコンペア1上に載置され、マグネット23に よりベルト8上に吸替、支持される。

ワーク8 が、インデックスコンペア7 上に歓 置されたら、インデックスコンペア7 が駆動され、ワーク8 はペルト8 により 1 ピッチ分だけ

させる。このためリンク部材30先端がワーク6 の端部を支持して装ワーク6 をインデックスコ ンベア1 からピックアップし、上昇させる。

リンク部材 80により上昇させられたワーク 6 は旋回フレーム 44のワーク案内金具 48に案内されつつワーク吊下げ金具 45内に輝入され、所定位置まで上昇すると液体圧シリンダ 48 或いは 49 によりファク 47 或いは 50が突出し、ワーク 8 の下増面が支持される。これによって、ワーク 8 はワーク吊下げ金具 45に取込まれる。

ワーク6 がファク47或いは50により支持されると、液体圧シリンダ31のピストンロッド32が後退することによりリンク部材28.29 が外側へ回動し、リンク部材30が開く。このため、液体圧シリンダ25によりリンク部材27~30が下降する際に、次のワーク6 がインデックスコンベア7のX1 或いはX2位置上に送られて来ていても、リンク部材30がワーク6 と干渉することはない。ワーク6 が送られて来る時間関隔が長い場合には、リンク部材30を開く必要はない。

# 特開昭63-315422 (6)

ワーク8 が、第4図のワーク吊下げ金具45上 部に示すように1枚ずつ異なるフック47に支持 させる場合には、ワーク6の位置決め、上昇、 フック47による支持を上述の手頂で頂次線返す。 しかし、第4図のワーク吊下げ金具45の下部に 示すようにワーク6 を殺重ね、支持する場合は、 1枚目のワーク6 がフック50に支持されたら、 上述のごとくリンク部材30を開いた状態でピス トンロッド26を介して各リンク部材27~30を下 降させ、リンク部材30上増が、予め位冠決めさ れてインデックスコンベア1 上に停止している ワーク6の下部まで来たら、流体圧シリンダ81 によりリンク部材30をワーク6 の歯部下面似へ 移助させ、流体圧シリンダ25によりリンク部材 27~80を再び上昇させ、リンク部材30により次 のワーク8を上昇させる。

リンク部材30により上昇させられたワーク8 がファク50の直下まで来たら、流体圧シリンダ 49によりファク50を設退させる。これにより、 ファク50に支持されていた先のワーク8 は位か に落下してリンク部材 80に支持されているワーク6上面に領重ねられ、2枚のワーク6はリンク部材 30により上昇させられる。而して、下段のワーク6が所定位置まで上昇すると、再びフック 50が突出して下段のワーク6の下面が支持される。このため、ワーク6は2枚 重ね 額 みされた状態でフック 50に支持される。以下同様にして所定の枚数だけワーク6を額 質ねる。

又ワーク6 がワーク吊下げ金具45のフック47 或いは50に係合するごとに、ワーク6 の支持ピッチ或いはワーク6 の高さに合わせマスト41を上昇させる。この場合には、ワーク6 のリンク30からフック47或いは50の受破し位置はロッド26 いから、液体圧シリンダ25のピストンロッド26 は一定ストロークで良い。しかし、マスト41の位置は一定にしておいて、ピストンロッド26のストロークを変えようにしても良い。又第2 図、第4 図では、ワーク6 を1 枚載 数数 数 置ねたワーク6 をフック50で支持する場合の両方を図示して

いるが、実碌には、1枚ずつ支持するか或いは 額図ね支持するかのどちらかになる。

ワーク6 がフックを介してワーク吊下げ金具 45に指定枚数吊下げられると、マスト41はピニオン42により上方指定位召まで上昇させられ、ワーク6 も上昇させられる。又ローダ本体40はレール35上をチェーンコンベア54.55 似、或いはチェーンコンベア75.76 似へ走行し、チェーンコンベア54.55 上或いは75.76 上に待似しているコンテナ82にワーク6 を複込む。

例えばコンテナ82がチェーンコンペア54.55 に待組している場合でチェーンコンペア54個の コンテナ82にワーク6 の数込みを行う場合は、 X1 位配個のワークローダ36によりコンテナ82 へのワーク6 の数込み作業が行われ、X2 位置 側のワークローダ38では、インデックスコンペ ア1 上のワーク6 の取込み作業が行われる。チェーンコンペア55側のコンテナ82にワーク6 の 数込みを行う場合は、X2 位置側のワークロー ダ38でコンテナ82へのワーク6 の額込み作業が 行われ、X: 位置仰のワークローダ86では、インデックスコンペア7 上のワーク6 の取込み作品が行われる。

又コンテナ82がチェーンコンペア75.76 側に待級している場合も、一方のワークローダ36でワーク6 のコンテナ82への殺込み作家が行われる場合は、他方のワークローダ36では、インデックスコンペア7 上のワーク6 の取込み作象が行われる。従って、2 台のワークローダ36で交互にワーク積込み作象及び取込み作象が行われる。

又、ワーク6 を機額みする場合、ワーク6 は チェーンコンベア54.55 上に待機させたコンテ ナ82に積込まれるが、ワーク6 を竪額みする場 合、ワーク6 はチェーンコンベア75.76 上に待 概させたコンテナ82に報込まれる。

次に、コンテナ 82の流れについて説明する。 フォークリフト等によりチェーンコンベア 51 上に裁置されたコンテナ 82は、チェーンコンベ ア 51により D 2 方向へ送られ、上昇して待极し

### 特開昭63-315422(7)

ワーク8 が所定量額込まれたコンテナ82は、チェーンコンペア54.55.58からリフタ.57上部へ送られ、液体圧シリンダ59によりリフタ57が上昇させられることによりチェーンコンペア58からチェーンコンペア62へ送られ、チェーンコンペア62によりD4 方向へ送られ、液体圧シリンダにより上昇させられたリフタ70のチェーンコンペア71へ送込まれる。

コンテナ82がリフタ10上へ送られたら、液体

Eシリンダ72によりリフタ70が下降し、コンテナ82は、チェーンコンベア74へ乗り移り、チェーンコンベア74により D 。方向へ搬送され、更にチェーンコンベア75.78.77により順次送られ、チェーンコンベア717が3位でリフタ78によりチェーンコンベア77から上昇させられ、リフタ78のチェーンコンベア79及びチェーンコンベア80により D 。方向へ送られ、チェーンコンベア80の下波端でフォークリフト等により取出される。なお、この場合、コンテナ82の移動に支障のなきようターンオーバー装置83.81のアームは水平状態を保持している。

一方、ワーク6 の数込みをチェーンコンペア 75.76 で行う場合は、コンテナ82はチェーンコンペア 54.55 でワーク6 を放込まれることなく、空の状態で上述の経路を適ってチェーンコンペア62まで散送される。而して、コンテナ82が第 6 図に示すようにチェーンコンペア62の下波側に到途すると、当該コンテナ82はターンオーバー装置83の水平状態に保持されているアーム65

の上方で停止し、液体圧シリンダ88等によりク ランプ金具68.89 コンテナ82の下端前後部をク ランプする。

クランプ会異68.69 によりコンテナ82がクランプ会異68.69 によりコンテナ82がクランプされたら、次いで液体圧シリンダ68によ立させる。これによってコンテナ82は垂直面に沿って90度回転し、側面関ロが上面へ向いた状態になる。そこで、クランプ会異68.69 を解放すると共にアーム65を回動させて水平状態に戻す。又、コンテナ82はチェーンコンペア62、リフタ10のチェーンコンペア71、チェーンコンペア75.78 上方へ送り扱する・チェーンコンペア75.78 上で停止し、テェーンコンペア58からチェーンコンペア74へ達するまでのコンテナ82の動きは、第6図のイーローハーニーホーへの順序である。

而して、ワーク8 は上述の如く、2台のワークローダ36により交互にチェーンコンペア15.78上のコンテナ82へ水平状態で積込まれる。

ワーク8 が所定量複込まれたコンテナ82は、チェーンコンペア75.78.77によりD6 方向へ送られ、リフタ78のチェーンコンペア79からチェーンコンペア82へ乗り移ってD6 方向へ送られ、チェーンコンペア80上で停止すると共にターンオーバー装置81により、ターンオーバー装置83で向きを変える前の元の向きに戻される。これによって、ワーク8 は整設みの状態となる。又元の向きに戻されたコンテナ82はチェーンフペア80下流端まで搬送され、無人台車やフェークリフト等によりチェーンコンペア80から取出される。チェーンコンペア15.78 側で積込みの行われるワーク8 としては、重ね積みのできないものである。

第9図は本発明の自動競込み装置に使用するフークローダのワーク吊下げ金具の部分の他の例で、ワーク吊下げ金具45の下端部に設けたファク50の上方には、液体圧シリンダ84により昇降し液体圧シリンダ85により垂直面に対して回動するファク86が設けられている。この場合に

# 特開昭63-315422(8)

1枚目のワーク8 が2枚目のワーク6 上に数 倒ねられた後なおも流体圧シリンダ85によりファク87は下降させられ、ファク87のワーク支持 面がほよだけ下降して2枚目のワーク8 の下面 よりも値かに下方になったら、流体圧シリンダ 85は停止させられ、流体圧シリンダ88が作頃させられてファク87が閉じられ、ワーク87により 登重ねられた 2 枚のワーク6 が支持され、流体 圧ンリンダ85により 2 枚のワーク6 が再び 1 だけ上昇し、流体圧シリンダ49によりフック 50が 後退し、この状態で 3 枚目のワーク6 がワーク ピックアップ装置 24によりフック 50のワーク支 特面より位かに上方まで上昇したら、流体圧シリンダ49によりフック 50が崩退させられ、ファク 50により 3 枚目のワーク6 が支持される。以下、前述と同様の手頭を観返すことにより、ファク 87に所定数量のワーク6 が支持される。

なお、本発明は、上述の実施例に限定される ものではなく、本発明の要旨を逸説しない範囲 内で種々変更を加え得ることは勿治である。 【発明の効果】

本発明の自動額込み装置によれば、成形されたワークは人手を要することなく自動的にコンテナに積込むことができるため、作録員による可助部での危険な作録をなくすことができて安全性が向上すると共に省人化を図ることができ、又ワークに応じて最辺な額込みが可能となる、

# **筍稻々の似れた効果を摂し得る。**

# 4.図面の簡単な説明

第1図は本発明の自動和込み装置の一実施例の説明図、第2図は第1図のX1位配、X2位配に数量のでは第1図のX1位配、第3図は第2図の正方に数型するワークピックアップ装置の説明図、第6図に数型するワークピックアップ装置の説明図、第6図は第1図のVI-リケータの説明図は第6図に示されるのという向を表します。アーンコンペテの説明図、第8図はターンオーバー装置の説明用斜視図、第9図はワークローダに使用するフークに全具の部分の他の例の説明である。

図中1 はトランスファーブレス、5 はフィードパー、7 はインデックスコンベア、9.10はワーク位置決め装置、14.19 はパッド、24はワークピックアップ装置、27.28.29.30 はリンク部材、38はワークローダ、41はマスト、44は英回

フレーム、45はワーク吊下げ金具、47.50 はファク、51.52.53.54.55.58.58.82.71.74.75.78. 77.79.80はチェーンコンペア、63.81 はターンオーバー装置、82はコンテナを示す。

# 特 許 出 願 人 石川島松磨飯工泉株式会社

## 特許出願人代理人

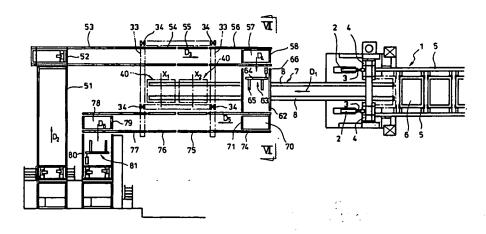
山田 恒光

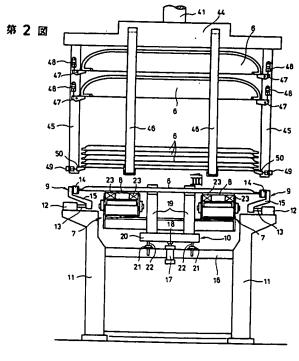
## 特許出願人代理人

大 塚 誠 一

# 特開昭63-315422(9)

第 1 図

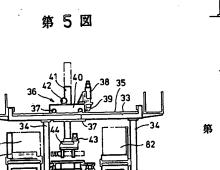


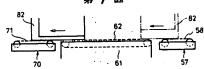


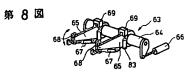
**-139**-

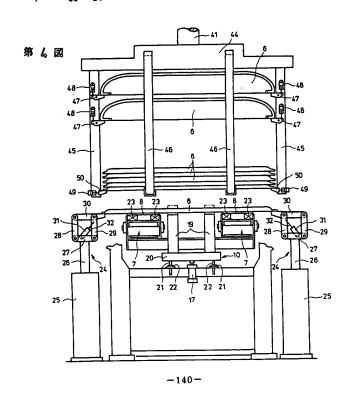




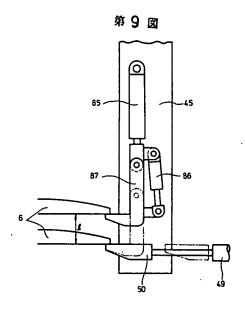








# -特開昭63-315422 (11)



ınis Page Plank (uspto)